# TPU-MLIR快速入门指南

文档版本: 0.1.0

发布日期: 2022-07-28

适用于 BM1684x芯片

© 2022 北京算能科技有限公司

本文件所含信息归北京算能科技有限公司所有。

未经授权,严禁全部或部分复制或披露本文信息。

# 目录

#### TPU-MLIR快速入门指南

目录

法律声明

Release Note

1 TPU-MLIR简介

2 开发环境配置

3 编译onnx模型

步骤 0: 加载tpu-mlir 步骤 1: 准备工作目录 步骤 2: 模型转MLIR 步骤 3: MLIR转F32模型 步骤 4: MLIR转INT8模型

步骤 5: 效果对比

## 法律声明

本数据手册包含北京算能科技有限公司(下称"算能")的保密信息。未经授权,禁止使用或披露本数据手册中包含的信息。如您未经授权披露全部或部分保密信息,导致算能遭受任何损失或损害,您应对因之产生的损失/损害承担责任。

本文件内信息如有更改,恕不另行通知。算能不对使用或依赖本文件所含信息承担任何责任。

本数据手册和本文件所含的所有信息均按"原样"提供,无任何明示、暗示、法定或其他形式的保证。算能特别声明 未做任何适销性、非侵权性和特定用途适用性的默示保证,亦对本数据手册所使用、包含或提供的任何第三方的软 件不提供任何保证;用户同意仅向该第三方寻求与此相关的任何保证索赔。此外,算能亦不对任何其根据用户规格 或符合特定标准或公开讨论而制作的可交付成果承担责任。

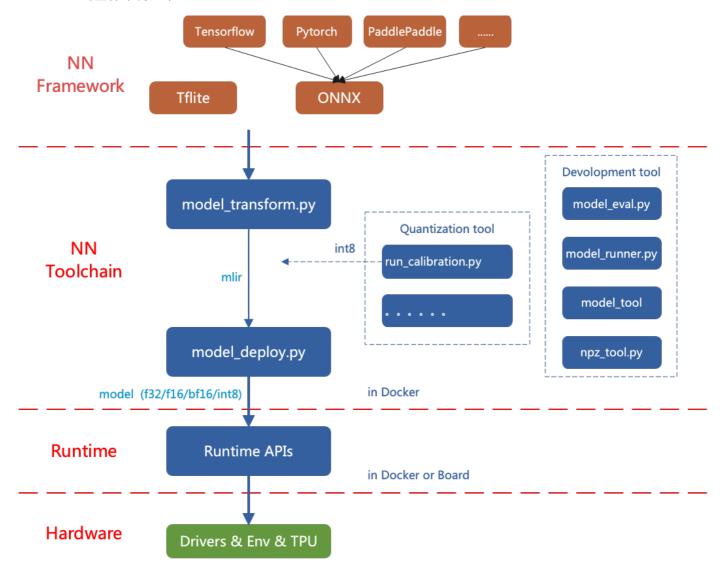
# **Release Note**

版本	发布日期	说明
v0.1.0	2022.07.29	初版发布,支持resnet/mobilenet/vgg/ssd/yolov5s,并用yolov5s作为用例

## 1 TPU-MLIR简介

TPU-MLIR是算能智能AI芯片的TPU编译器工程。该工程提供了一套完整的工具链,其可以将不同框架下预训练的神经网络,转化为可以在算能TPU上高效运算的二进制文件 bmodel 。代码已经开源到github: <a href="https://github.com/sophgo/tpu-mlir">https://github.com/sophgo/tpu-mlir</a>

#### TPU-MLIR的整体架构如下:



目前直接支持的框架有tflite和onnx。其他框架的模型需要转换成onnx模型。如何将其他深度学习架构的网络模型转换成onnx,可以参考onnx官网: <a href="https://github.com/onnx/tutorials">https://github.com/onnx/tutorials</a>

转模型需要在指定的docker执行,主要分两步,一是通过 model\_transform.py 将原始模型转换成mlir文件,二是通过 model\_deploy.py 将mlir文件转换成bmodel。如果要转INT8模型,则需要调用 run\_calibration.py 生成量化表传给 model\_deploy.py 。本文主要就是介绍这个模型转换的过程。

## 2 开发环境配置

从DockerHub: <a href="https://hub.docker.com/r/sophgo/tpuc\_dev">https://hub.docker.com/r/sophgo/tpuc\_dev</a>下载所需的镜像:

```
docker pull sophgo/tpuc_dev:v1.1
```

如果是首次使用docker, 可执行下述命令进行安装和配置(仅首次执行):

```
sudo apt install docker.io
sudo systemctl start docker
sudo systemctl enable docker

sudo groupadd docker
sudo usermod -aG docker $USER
newgrp docker (use before reboot)
```

确保安装包在当前目录, 然后在当前目录创建容器如下:

```
# myname只是举个名字的例子,请指定成自己想要的容器的名字
docker run --privileged --name myname -v $PWD:/workspace -it sophgo/tpuc_dev:v1.1
```

后文假定用户已经处于docker里面的/workspace目录。

## 3 编译onnx模型

本章以 yolov5s.onnx 为例,介绍如何编译迁移一个onnx模型至BM1684x TPU平台运行。

该模型来在yolov5的官网: https://github.com/ultralytics/yolov5/releases/download/v6.0/yolov5s.onnx

本章需要如下文件(其中xxxx对应实际的版本信息):

• tpu-mlir\_xxxx.tar.gz (tpu-mlir的发布包)

### 步骤 0: 加载tpu-mlir

```
tar zxf tpu-mlir_xxxx.tar.gz
source tpu-mlir_xxxx/envsetup.sh
```

#### 步骤 1: 准备工作目录

建立 model\_yolov5s 目录,注意是与tpu-mlir同级目录;并把模型文件和图片文件都放入 model\_yolov5s 目录中。

操作如下:

```
mkdir model_yolov5s && cd model_yolov5s
cp $TPUC_ROOT/regression/model/yolov5s.onnx .
cp -rf $TPUC_ROOT/regression/dataset/COCO2017 .
cp -rf $TPUC_ROOT/regression/image .
mkdir workspace && cd workspace
```

这里的 \$TPUC ROOT 是环境变量,对应tpu-mlir\_xxxx目录

#### 步骤 2:模型转MLIR

如果模型是图片输入,在转模型之前我们需要了解模型的预处理。如果模型用预处理后的npz文件做输入,则不需要考虑预处理。

预处理过程用公式表达如下(x代表输入):

```
y = (x - mean) \times scale
```

官网yolov5的图片是rgb,每个值会乘以 1/255 ,转换成mean和scale对应为 0.0,0.0,0.0 和 0.0039216,0.0039216,0.0039216 。

模型转换命令如下:

```
model_transform.py \
    --model_name yolov5s \
    --model_def ../yolov5s.onnx \
    --input_shapes [[1,3,640,640]] \
    --mean 0.0,0.0,0.0 \
    --scale 0.0039216,0.0039216,0.0039216 \
    --keep_aspect_ratio \
    --pixel_format rgb \
    --output_names 350,498,646 \
    --test_input ../image/dog.jpg \
    --test_result yolov5s_top_outputs.npz \
    --mlir yolov5s.mlir
```

#### model\_transform.py 支持的参数如下:

参数名	必 选?	说明
model_name	是	指定模型名称
model_def	是	指定输入文件用于验证,可以是图片或npy或npz;可以不指定,则不会正确性验证
input_shapes		指定输入的shape,例如[[1,3,640,640]];二维数组,可以支持多输入情况
resize_dims		原始图片需要resize之后的尺寸;如果不指定,则resize成模型的输入尺寸
keep_aspect_ratio		在Resize时是否保持长宽比,默认为false;设置时会对不足部分补0
mean		图像每个通道的均值,默认为0.0,0.0,0.0
scale		图片每个通道的比值,默认为1.0,1.0,1.0
pixel_format		图片类型,可以是rgb、bgr、gray、rgbd四种情况
output_names		指定输出的名称,如果不指定,则用模型的输出;指定后用该指定名称做输出
test_input		指定输入文件用于验证,可以是图片或npy或npz;可以不指定,则不会正确性验证
test_result		指定验证后的输出文件
excepts		指定需要排除验证的网络层的名称,多个用,隔开
mlir	是	指定输出的mlir文件路径

转成mlir文件后,会生成一个\${model\_name}\_in\_f32.npz 文件,该文件是模型的输入文件。它是通过对图片输入进行预处理后得到的数据。

## 步骤 3: MLIR转F32模型

将mlir文件转换成f32的bmodel,操作方法如下:

```
model_deploy.py \
    --mlir yolov5s.mlir \
    --quantize F32 \
    --chip bm1684x \
    --test_input yolov5s_in_f32.npz \
    --test_reference yolov5s_top_outputs.npz \
    --tolerance 0.99,0.99 \
    --model yolov5s_1684x_f32.bmodel
```

model\_deploy.py的相关参数说明如下:

参数名	必 选?	说明
mlir	是	指定mlir文件
quantize	是	指定默认量化类型,支持F32/BF16/F16/INT8
chip	是	指定模型将要用到的平台,支持bm1684x(目前只支持这一种,后续会支持 多款TPU平台)
calibration_table		指定量化表路径,当存在INT8量化的时候需要量化表
tolerance		表示 MLIR 量化后的结果与 MLIR fp32推理结果相似度的误差容忍度
correctnetss		表示仿真器运行的结果与MLIR量化后的结果相似度的误差容忍度,默认 0.99,0.99
excepts		指定需要排除验证的网络层的名称,多个用,隔开
model	是	指定输出的model文件路径

# 步骤 4: MLIR转INT8模型

转INT8模型前需要跑calibration,得到量化表;输入数据的数量根据情况准备100~1000张左右。

然后用量化表,生成对称或非对称bmodel。如果对称符合需求,一般不建议用非对称,因为非对称的性能会略差与对称模型。

这里用现有的100张来自COCO2017的图片举例、执行calibration:

```
run_calibration.py yolov5s.mlir \
   --dataset ../COCO2017 \
   --input_num 100 \
   -o yolov5s_cali_table
```

转成INT8对称量化模型,执行如下命令:

```
model_deploy.py \
    --mlir yolov5s.mlir \
    --quantize INT8 \
    --calibration_table yolov5s_cali_table \
    --chip bm1684x \
    --test_input yolov5s_in_f32.npz \
    --test_reference yolov5s_top_outputs.npz \
    --tolerance 0.85,0.45 \
    --correctness 0.99,0.90 \
    --model yolov5s_1684x_int8_sym.bmodel
```

转成INT8非对称量化模型,执行如下命令:

```
model_deploy.py \
    --mlir yolov5s.mlir \
    --asymmetric \
    --calibration_table yolov5s_cali_table \
    --chip bm1684x \
    --test_input yolov5s_in_f32.npz \
    --test_reference yolov5s_top_outputs.npz \
    --tolerance 0.90,0.55 \
    --correctness 0.99,0.93 \
    --model yolov5s_1684x_int8_asym.bmodel
```

#### 步骤 5: 效果对比

在本发布包中有用python写好的yolov5用例,源码路径 \$TPUC\_ROOT/python/samples/detect\_yolov5.py,用于对图片进行目标检测。阅读该代码可以了解模型是如何使用的:先预处理得到模型的输入,然后推理得到输出,最后做后处理。以下用该代码分别来验证onnx/f32/int8的执行结果。

onnx模型的执行方式如下,得到 dog onnx.jpg:

```
detect_yolov5.py \
   --input ../image/dog.jpg \
   --model ../yolov5s.onnx \
   --output dog_onnx.jpg
```

f32 bmodel的执行方式如下,得到 dog\_f32.jpg:

```
detect_yolov5.py \
   --input ../image/dog.jpg \
   --model yolov5s_1684x_f32.bmodel \
   --output dog_f32.jpg
```

int8 对称bmodel的执行方式如下,得到dog\_int8\_sym.jpg:

```
detect_yolov5.py \
  --input ../image/dog.jpg \
  --model yolov5s_1684x_int8_sym.bmodel \
  --output dog_int8_sym.jpg
```

int8 非对称bmodel的执行方式如下,得到dog\_int8\_asym.jpg:

```
detect_yolov5.py \
  --input ../image/dog.jpg \
  --model yolov5s_1684x_int8_asym.bmodel \
  --output dog_int8_asym.jpg
```

四张图片对比如下:

